

Der Pflück-Roboter

DIE GRUNDIDEE

Die Idee hinter dem Pflück-Roboter ist, dass Roboter gut die für den Menschen mühsame Arbeit des Auflesens von kleinen Früchten vom Boden übernehmen könnten. Roboter könnten als Erntehilfe oder als Fallobstsammler eingesetzt werden. Kleine Roboter brauchen wenig Energie und können ohne Pause arbeiten. Ein kleiner Roboter könnte für den Privathaushalt genutzt werden – ähnlich dem „Rasenmäherroboter“, der inzwischen auf dem Markt ist.

In der Landwirtschaft, insbesondere in der industriellen Agrarwirtschaft, sind bei der Ernte seit Jahrzehnten Maschinen als Vollernter im Einsatz. Mehr und mehr unterstützen auch digital gesteuerte Roboter die Ernte.

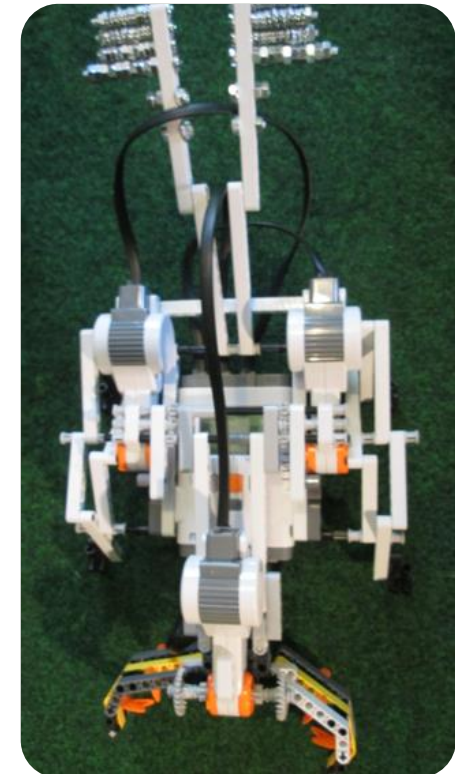
Unser kleiner Pflück-Roboter ist eher für den Privathaushalt gedacht. Der Roboter soll auf einem modellartigen „Erdbeerfeld“ reife Früchte pflücken und an einem definierten Ort ablegen.



**LISE-MEITNER-GYMNASIUM
UNTERHACHING**

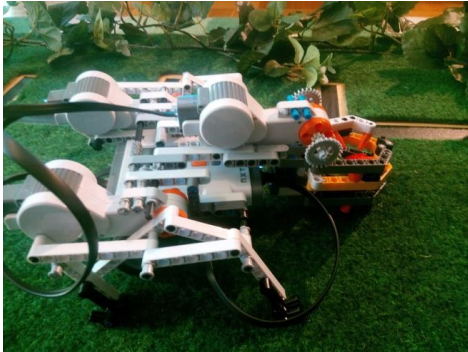
Lise Lehrlinge
Jahnstraße 3
82008 Unterhaching

MINT Akademie
stefanie.frisch@imgu.de

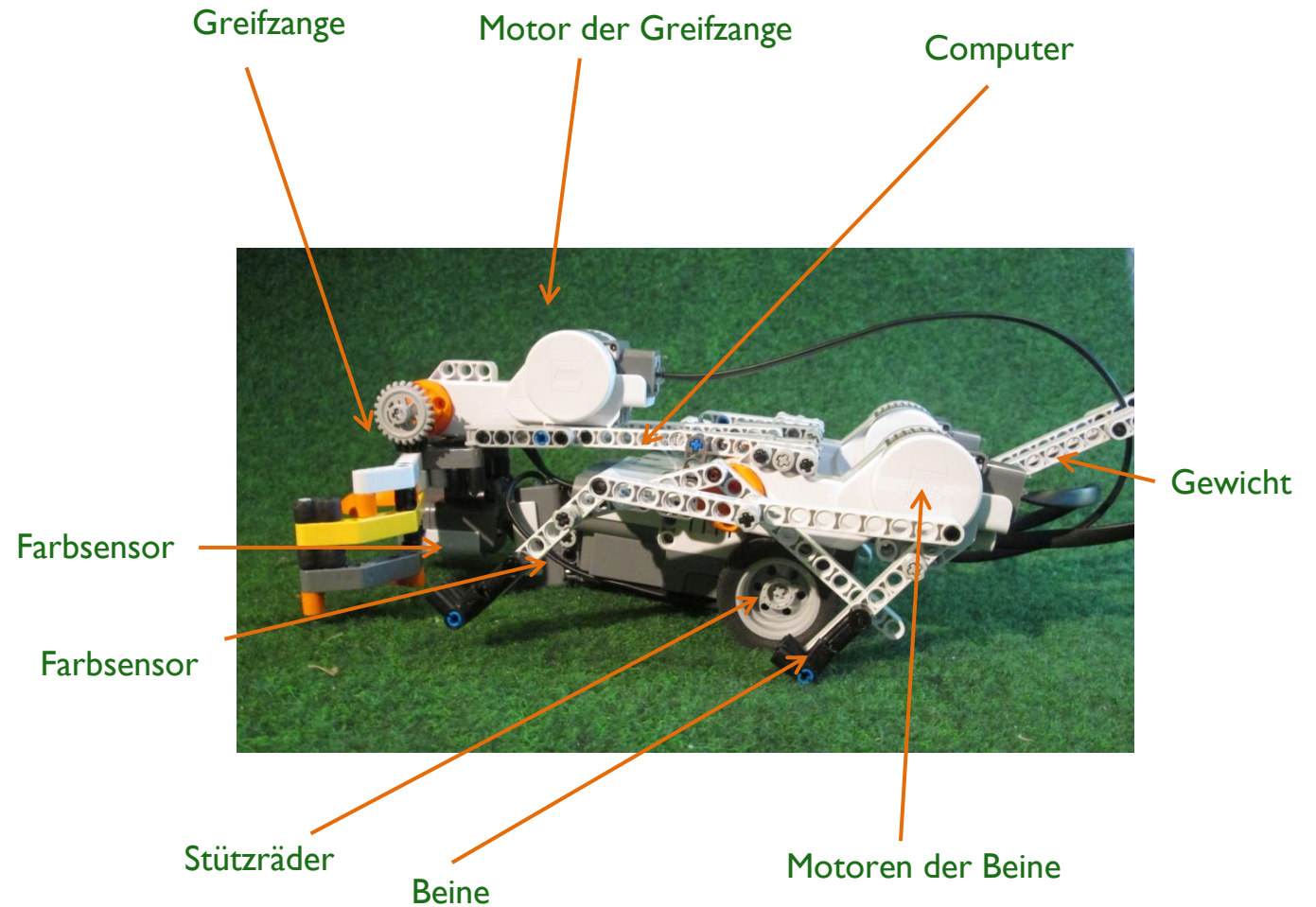


Idee und Umsetzung von
Constantin Born und Robin Schönberg

SPEZIFIKATION



Der Roboter wird durch zwei Motoren vorangetrieben und ein Motor betreibt die Greifzange. Ein Farbsensor soll die Reife der Frucht bestimmen und dann entscheiden, ob die Frucht eingesammelt werden kann oder noch nicht.



sponsored
by **Infineon**